

3、zigbee 网关单机通信

1. 实验目的

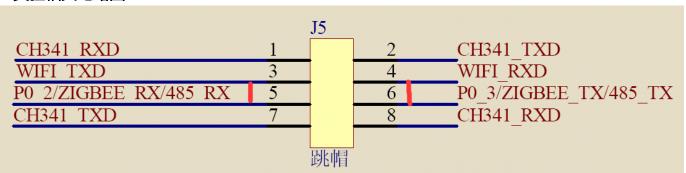
- 1)、通过实验掌握 CC2530 芯片通过串口控制 WIFI 模块的方法
- 2)、掌握 Led 驱动电路及开关 Led 的原理
- 3)、掌握基于 WIFI 的 TCPIP 无线通信

2.实验设备

硬件: PC 机一台 ZB2530 网关(底板、核心板、仿真器、USB 线 WIFI 模块) 一套

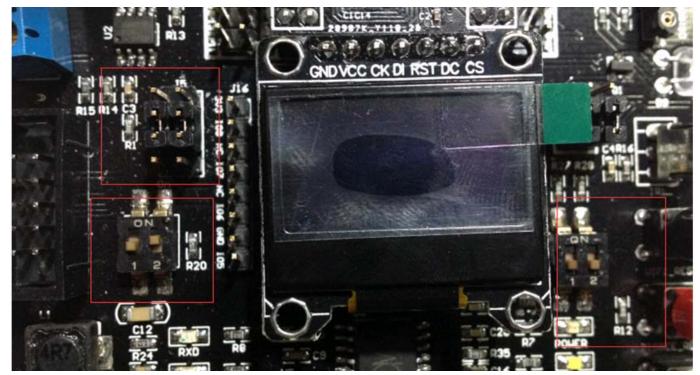
软件: 2000/XP/win7 系统, IAR 8.10 集成开发环境

3.实验相关电路图

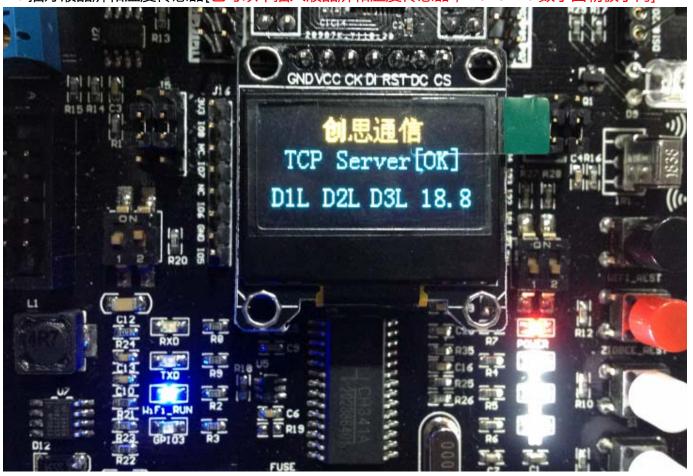


如上图 J5 这样接,表明 ZIGBEE 通过串口控制模块。如果 5-7 6-8 则表明 zigbee 模块接入到 PC。如果 1-3 2-4 表明 PC 通过 USB 线[板子自带 USB 转串口芯片 CH341]直接接入 WIFI 模块。





4. 插好液晶屏和温度传感器[也可以不插入液晶屏和温度传感器, DS18B20 数字面朝板子内





5.硬件初始化

其中 D1 表示 zigbee 芯片和 WIFI 模块进行通信。通信成功则 D2 灯亮起来。 其次 D2 表示 WIFI 模块的服务器初始化,初始化成功则 D3 灯亮起来。

```
6.代码分析
#include <iocc2530.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include "lcd.h"
#include "ds18b20.h"
typedef unsigned char uchar;
typedef unsigned int uint;
#define IGT P0 6 // P0.6 口控制 IGT
uint count:
                 //用于定时器计数
int g_timeout=0;
////以下是温度相关
extern void Delay_ms(unsigned int k);//外部函数 ms 的声明
#define ARRAY_SIZE(arr) (sizeof(arr) / sizeof(arr)[0])
#define FLOAT TEMP
char strTemp[10]; //温度存放
//定义控制灯的端口
#define LED1 P1 0
#define LED2 P1 1
#define LED3 P0_4
void initUART0(void);
void InitialAD(void);
void UartTX_Send_String(uchar *Data,int len);
```



```
#define MAXCHAR 81
uchar Recdata[MAXCHAR];
uchar RXTXflag = 1;
uchar tempRX;
uint datanumber = 0;
uint stringlen;
uint j = 0;
//外部函数
extern void DelayMS(unsigned int msec);
//发送 GPRS 数据
int g_thread = 0;
char g_data[50];
int Send_Wifi_DATA(char *str, int len);
//命令
#define AT_C "AT\r\n"
#define MUX C "AT+CIPMUX=1\r\n"
#define SERVER_C "AT+CIPSERVER=1,5000\r\n"
#define RST C "AT+RST\r\n"
//收到数据判断
#define Rev_F "ESP"
#define Rev_D1G "ESPGLED1"
#define Rev_D1K "ESPKLED1"
#define Rev D2G "ESPGLED2"
#define Rev_D2K "ESPKLED2"
#define Rev D3G "ESPGLED3"
#define Rev_D3K "ESPKLED3"
```



```
#define Rev_TUL "UNLINX"
#define Rev_TLI "LINK"
#define Rev_GD "GETDATA"
#define Rev_TUL1 "Unlink"
void clearBuff(void)
for(j=0;j<MAXCHAR;j++)
 Recdata[j]=0x00;
}
j=0;
}
/*****************
函数名称: Print_Char
函数功能:发送单个字符
入口参数:ch 出口参数:无
void Print_Char(char ch)//发送单个字符
 U0CSR \&= \sim 0x40;
                         //不能收数
U0DBUF = ch;
while(UTX0IF == 0);
 UTX0IF = 0;
U0CSR |= 0x40;
                     //允许接收
}
/*******************
函数名称: Print_Str
```



```
函数功能:发送字符串
入口参数:*str 出口参数:无
void Print_Str(char *str)//发送字符串
{
while(*str!='\0')
 Print_Char(*str);
 DelayMS(2);
 str++;
}
}
/*********************************
初始化串口 0 函数
void initUART0(void)
CLKCONCMD &= \sim0x40;
                          //设置系统时钟源为 32MHZ 晶振
 while(CLKCONSTA & 0x40);
                          //等待晶振稳定
 CLKCONCMD &= \sim 0x47;
                           //设置系统主时钟频率为 32MHZ
                        //位置 1 P0 口
 PERCFG = 0x00;
 POSEL = 0x0c;
                        //P0 用作串口
 P2DIR &= ~0XC0;
                        //P0 优先作为 UARTO
 U0CSR = 0x80;
                        //串口设置为 UART 方式
U0GCR |= 11;
U0BAUD |= 216;
                        //波特率设为 9600
```



```
//UARTO TX 中断标志初始置位 1
 UTXOIF = 1;
U0CSR |= 0X40;
                           //允许接收
IEN0 |= 0x84;
                           //开总中断,接收中断
}
* 名 称: SetWifi()
* 功 能: 设置 LED 灯相应的 IO 口
* 入口参数: 无
* 出口参数: 无
void SetWifi(void)
{
 PODIR |= 0x40; //P0.6 定义为输出
IGT = 1;
             //高电平复位
 DelayMS(500);
IGT = 0;
            //低电平工作
}
void dispIGTState()
 if(IGT>0) //监测 WIFI 模块复位管脚
 {
 //LCD_P8x16Str(8, 5, "IGTH");
}
 else
 {
 //LCD_P8x16Str(8, 5, "IGTL");
```



```
}
}
void dispLEDState()
{
 if(LED1>0) //监测 WIFI 模块复位管脚
 {
  LCD_P8x16Str(0, 5, "D1H");
  strcat(g_data,"D1H");
 }
 else
 {
  LCD_P8x16Str(0, 5, "D1L");
  strcat(g_data,"D1L");
 }
 if(LED2>0) //监测 WIFI 模块复位管脚
 {
  LCD_P8x16Str(32, 5, "D2H");
  strcat(g_data,"D2H");
 }
 else
 {
  LCD_P8x16Str(32, 5, "D2L");
  strcat(g_data, "D2L");
 }
 if(LED3>0) //监测 WIFI 模块复位管脚
 {
  LCD_P8x16Str(62, 5, "D3H");
```



```
strcat(g_data, "D3H");
 }
 else
 {
  LCD_P8x16Str(62, 5, "D3L");
  strcat(g_data, "D3L");
 }
}
void Wifi_Ctrl_ZGBLED(char const * str)
{
 if(strstr(str,Rev_D1G)!=NULL) //监测 WIFI 模块复位管脚
 {
  LED1=1;
 }
 if(strstr(str,Rev_D1K)!=NULL)
 {
  LED1=0;
 }
 if(strstr(str,Rev_D2G)!=NULL) //监测 WIFI 模块复位管脚
 {
  LED2=1;
 }
 if(strstr(str,Rev_D2K)!=NULL)
 {
  LED2=0;
 }
 if(strstr(str,Rev_D3G)!=NULL) //监测 WIFI 模块复位管脚
```



```
{
  LED3=1;
 }
 if(strstr(str,Rev_D3K)!=NULL)
 {
  LED3=0;
 }
}
void Wifi_Rst(void)
{
 clearBuff();
 Print_Str(RST_C);
 DelayMS(100);
 if(strstr((char const *)Recdata,"OK")==NULL)
 {
  LCD_P8x16Str(8,2,"Wifi Reset....");
  DelayMS(5000);
  clearBuff();
 }
 else
 {
  LCD_P8x16Str(8,2,"Wifi Reset[OK]");
  DelayMS(5000);
  clearBuff();
```



```
}
}
void Connect_Wifi(void)
{
 clearBuff();
 Print_Str(AT_C);
 DelayMS(50);
 while(strstr((char const *)Recdata,"OK")==NULL)
 {
  LED1=1;
  DelayMS(500);
  LED1=0;
  LCD_P8x16Str(8,2,"connect......");
  clearBuff();
  Print_Str(AT_C);
  DelayMS(500);
 }
 LCD_P8x16Str(8,2,"connect...[OK]");
 LED1=0;
}
```

科技共赢!

创造奇迹 思索未来



```
void Init_MUX(void)
{
 clearBuff();
 Print_Str(MUX_C);
 DelayMS(50);
 while(strstr((char const *)Recdata,"OK")==NULL)
  LED2=1;
  DelayMS(500);
  LED2=0;
  LCD_P8x16Str(8,2,"Init MUX.....");
  clearBuff();
  Print_Str(MUX_C);
  DelayMS(500);
 }
 LCD_P8x16Str(8,2,"Init MUX..[OK]");
 LED2=0;
}
void Init_Server(void)
{
 clearBuff();
 Print_Str(SERVER_C);
 DelayMS(50);
```



```
while(strstr((char const *)Recdata,"OK")==NULL)
 {
  LED3=1;
  DelayMS(500);
  LED3=0;
  LCD_P8x16Str(8,2,"Init Server...");
  clearBuff();
  Print_Str(SERVER_C);
  DelayMS(500);
 }
 LCD_P8x16Str(8,2,"TCP Server[OK]");
 LED3=0;
}
char Get_DS18B20(void)
{
  float fTemp;
  POSEL \&= 0x7f;
                        //DS18B20 的 io 口初始化
  if(1)
                   //插好了温度传感器
  {
    memset(strTemp, 0, ARRAY_SIZE(strTemp));
//厂家提供的程序温度值不带小数, Ds18B20 本身是支持 1 位小数位的, 修改后使其支持, 精度
更高
#if defined(FLOAT TEMP)
    fTemp = floatReadDs18B20(); //温度读取函数 带 1 位小数位
    sprintf(strTemp, "%.01f", fTemp); //将浮点数转成字符串
#else
//
     ucTemp = ReadDs18B20(); //温度读取函数
//
     strTemp[0] = ucTemp/10+48;
                                  //取出十位数
                                                        技术工程师: QQ 2357481431
13
```

公司网站: http://www.csgsm.com 店铺: http://s20ic.taobao.com/ 创造奇迹 思索未来 科技共赢!



```
strTemp[1] = ucTemp%10+48;
//
                                       //取出个位数
    sprintf(strTemp, "%d%d", ucTemp/10, ucTemp%10);
#endif
    LCD_P8x16Str(95, 5, (unsigned char*)strTemp);
    strcat(q_data,"#");
    strcat(g_data,strTemp);
    //Delay_ms(1000);
                                //延时函数使用定时器方式
  }
  return 0;
}
int Send_Wifi_DATA(char *str, int len)
{
 char SEND C[20];
 memset(SEND_C,0,20);
 sprintf(SEND_C,"AT+CIPSEND=%d,%d\r\n",g_thread,len);
 Print_Str(SEND_C);
 DelayMS(50);
 while(strstr((char const *)Recdata,">")==NULL)
  if(g_timeout>50)
  {
    g_timeout=0;
    return -1;
  }
  DelayMS(5);
  g_timeout++;
 }
```



```
Print_Str(str);
 return 0;
}
/*********************************
主函数
void main(void)
 Delay_ms(10);
            //让设备稳定
 SetWifi();
                      //设置 LED 灯相应的 IO 口
 P1DIR |= 0x03;
                             //P1 控制 LED 10 11 04
 P0DIR |= 0x10;
                      //关 LED
 LED1 = 1;
 LED2 = 1;
                       //关 LED
 LED3 = 1;
                       //关 LED
 clearBuff(); //清空缓冲
 initUART0(); //初始化串口
 Print_Str("init uart [ok]\r\n");
 ////
 LCD_Init(); //LCD 初始化
 LCD_CLS(); //清屏
 LCD_welcome();
 Print_Str("init OLED [ok]\r\n");
 dispIGTState(); //显示 WIFI 是否开启
 Wifi_Rst(); //wifi 软件复位
```



```
//zigbee 和 WIFI 通信
Connect_Wifi();
DelayMS(1000);
Init_MUX();
DelayMS(1000);
Init_Server();
while(1)
{
 memset(g_data,0,50);
 strcat(g_data,"ZW#");
 dispIGTState();
 dispLEDState();
 Get_DS18B20();
if(strstr((char const *)Recdata,Rev_F)!=NULL) //接收到了数据
 {
  Wifi_Ctrl_ZGBLED((char const *)Recdata);
 }
 if(strstr((char const *)Recdata,Rev_TUL)!=NULL)
 {
  LCD_P8x16Str(8,2,"PC/MP UnLink .");
  clearBuff();
 }
 if(strstr((char const *)Recdata,Rev_TUL1)!=NULL)
 {
  LCD_P8x16Str(8,2,"PC/MP UnLink .");
```



```
}
 if(strstr((char const *)Recdata,Rev_TLI)!=NULL)
  {
   LCD_P8x16Str(8,2,"PC/MP Link On.");
   clearBuff();
  }
  if(strstr((char const *)Recdata,Rev_GD)!=NULL) //搜集采集数据
   DelayMS(1000);
   Send_Wifi_DATA(g_data,strlen(g_data));
   DelayMS(1000);
  }
  clearBuff();
  DelayMS(10);
}
/**********************
串口接收一个字符:一旦有数据从串口传至 CC2530,则进入中断,将接收到的数据赋值给变量
temp.
#pragma vector = URX0_VECTOR
__interrupt void UART0_ISR(void)
{
 if(j < 81)
 {
 tempRX = U0DBUF;
  Recdata[j]=tempRX;//命令存到命令数组
```



```
URX0IF=0; //软件清除接收中断
j++;
}
```

6.实验现象

当把程序下到开发板后,**务必给板子重新上电[插拔接入电脑的 USB]**。请观察 D1 灯闪烁的情况。如果有 LCD,请同时注意 LCD。

A.手机连接到 WIFI 模块的 AP 热点。然后才打开软件。





B.点击右下脚的三角箭头,启动和板子通信。点击灯泡,关闭和打开开发板上面的 D1 D2 D3 LED 灯

C.温度采集将会在我们手机软件界面上面显示,如果没插入温度传感器[如果要插温度传感器印有

DS18B20 的那面朝板子内]。否则会显示 4080.0。

